



19 BUNDESREPUBLIK  
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES  
PATENT- UND  
MARKENAMT

12 **Offenlegungsschrift**  
10 **DE 198 26 395 A 1**

51 Int. Cl.<sup>6</sup>:  
**B 25 J 9/18**  
G 05 B 17/02  
B 25 J 9/00  
G 01 B 21/04

21 Aktenzeichen: 198 26 395.3  
22 Anmeldetag: 12. 6. 98  
43 Offenlegungstag: 23. 12. 99

DE 198 26 395 A 1

71 Anmelder:  
AMATEC GmbH, 82110 Germering, DE  
  
74 Vertreter:  
PAe Reinhard, Skuhra, Weise & Partner, 80801  
München

72 Erfinder:  
Rawiel, Gerd, 86167 Augsburg, DE; Wiest, Ulrich,  
86152 Augsburg, DE; Verl, Alexander, 82205  
Gilching, DE; Pieters, Stefan, 82205 Gilching, DE

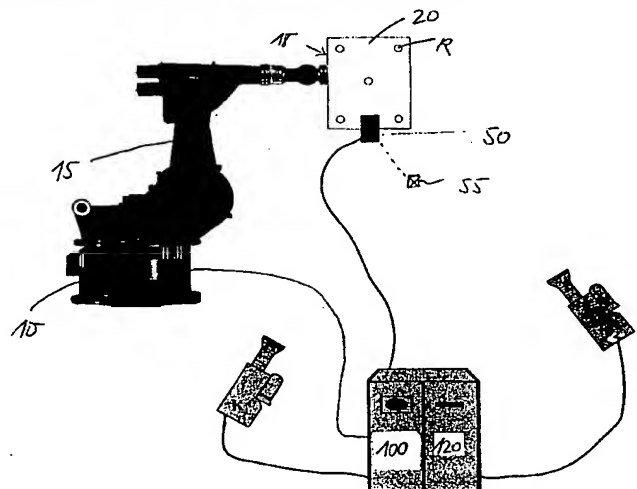
55 Entgegenhaltungen:  
DE 41 15 846 A1  
DE 41 11 354 A1  
EP 07 96 704 A1

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

54 Verfahren zum Erfassen und Kompensieren von kinematischen Veränderungen eines Roboters

57 Die vorliegende Erfindung schafft ein Verfahren zum Erfassen und Kompensieren von kinematischen Veränderungen eines Roboters (10) aufgrund interner und/oder externer Einflüsse mit den Schritten: Bereitstellen eines Robotermodells in Form eines technischen Algorithmus mit einem oder mehreren festgelegten Parametern, welche die theoretische räumliche Stellung des Roboters (10) in Abhängigkeit von einer oder mehreren Steuergrößen beschreibt; Steuern der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters mit einer Robotersteuerung (100) gemäß dem Robotermodell; Erfassen der tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters (10) im Betrieb durch eine Sensoreinrichtung ( $K_1$ ,  $K_2$ ; 50); Erfassen der kinematischen Veränderungen anhand der Abweichung der erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters (10) von der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters (10); Anpassen des oder der Parameter des Robotermodells zum Kompensieren der kinematischen Veränderungen unter Berücksichtigung der erfaßten Abweichung; und Steuern der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters mit der Robotersteuerung (100) gemäß dem Robotermodell mit dem oder den angepaßten Parametern.



DE 198 26 395 A 1

Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren zum Erfassen und Kompensieren von kinematischen Veränderungen eines Roboters aufgrund interner und/oder externer Einflüsse.

- 5 Solche kinematischen Veränderungen beeinflussen insbesondere die Positionierbarkeit des Roboters und rühren von internen Einflußfaktoren, wie z. B. Alterung, Verschleiß, Deformation, . . . , und externen Faktoren, wie z. B. Temperatur, Druck, Lastwechsel, . . . , her.

Obwohl auf beliebige Roboter anwendbar, werden die vorliegende Erfindung sowie die ihr zugrundeliegende Problematik in bezug auf einen Industrieroboter zur Vermessung von Fahrzeug-Karosserieteilen erläutert.

- 10 Allgemein kommen für die Vermessung von Bauteilen, insbesondere Fahrzeug-Karosserieteilen in der Automobilindustrie, zunehmend Industrieroboter zum Einsatz. Diese Roboter sind mit einem beispielsweise optischen Meßsystem ausgestattet und können sehr flexibel für komplizierte Meßaufgaben, insbesondere an schwer zugänglichen Stellen eingesetzt werden. Für eine gleichbleibend gute Qualität solcher Messungen ist es erforderlich, daß die kinematischen Veränderungen des Roboters keinen oder nur einen verschwindend geringen Einfluß auf die Messungen haben.

- 15 Der Idealzustand wäre, wenn sowohl innere Effekte, wie z. B. Abnutzungserscheinungen, als auch äußere Effekte, wie z. B. Temperaturschwankungen der Meßumgebung, kompensierbar wären.

- Dies ist jedoch bei den heutzutage bekannten Systemen nicht möglich. Vielmehr ist man darauf angewiesen, die Abnutzungserscheinungen, Temperatureinflüsse usw. direkt zu erfassen und zu kompensieren. Beispielsweise sind somit eine häufige Nachjustage der Mechanik des Roboters und eine Klimatisierung der Meßumgebung notwendig. Diese Vorgehensweise ist Zeit- und kostenaufwendig.

- 20 Die DE 196 16 276 A1 beschreibt ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Vermessen und Kalibrieren eines mehrachsigen Industrieroboters mit einer Vermessungseinrichtung, welche aus einem Maßkörper und einer Meßvorrichtung besteht. Der Maßkörper und der Roboter haben einen gemeinsamen Bezugsort, an dem sie lösbar und austauschbar angeordnet sind. An diesem Bezugsort wird zunächst der Maßkörper vermessen, anschließend gegen den Roboter ausgetauscht und an der Roboterhand befestigt. Der Roboter wird in eine Grundposition mit angenommener Nullstellung seiner Achsen bewegt, dort vermessen und anschließend in eine vorgegebene Meßposition gefahren, in der der Maßkörper erneut vermessen wird. Anschließend werden die Istlage des Maßkörpers in der Meßposition und seine Sollage verglichen, wobei aus den Lageabweichungen die Stellungsdivergenzen zwischen angenommener und tatsächlicher Nullstellung des Roboters ermittelt werden. Unter Berücksichtigung der Stellungsdivergenzen wird dann der Roboter in die tatsächliche Nullstellung gefahren und mit seinen Achsen dort kalibriert.

Bei diesem bekannten Verfahren wird jedoch nur einmalig die tatsächliche Nullstellung ermittelt, ohne daß die Einflüsse von kinematischen Veränderungen des betreffenden Roboters oder seiner Umgebung auf die zugehörige Robotersteuerung berücksichtigt werden.

- 35 Eine Aufgabe der vorliegenden Erfindung besteht darin, ein verbessertes Verfahren zur Kompensation der Einflüsse von kinematischen Veränderungen eines Roboters oder seiner Umgebung auf eine zugehörige Robotersteuerung zu schaffen, welches solche ungewünschten Einflüsse erfassen und kompensieren kann.

Erfindungsgemäß wird diese Aufgabe durch das in Anspruch 1 angegebene Verfahren gelöst.

- Das erfindungsgemäße Verfahren weist gegenüber den bekannten Lösungsansätzen den Vorteil auf, daß es eine robuste Methode zur Erfassung und Kompensation von kinematischen Veränderungen liefert, die unabhängig von den Ursachen der Veränderungen arbeitet. Durch das beschriebene Verfahren wird der Roboter in die Lage versetzt, während seiner gesamten Lebensdauer in seiner realen Arbeitsumgebung – in einem definierten Arbeitsraum – seine physisch vorgegebene Wiederholgenauigkeit zu bewahren. Auftretende Fehlereinflüsse werden durch das erfindungsgemäße Verfahren systematisch erfaßt und permanent kompensiert.

- 45 Damit ergeben sich überall dort neue Einsatzgebiete des Roboters, wo bisher aufgrund externer oder interner Einflüsse die erforderliche langzeitige Positioniergenauigkeit nicht erreicht werden konnte.

- Die der vorliegenden Erfindung zugrundeliegende Idee besteht darin, daß der Roboter bzw. Posen des Roboters im gesamten Arbeitsraum vermessen werden. Die Posen werden abhängig von der Aufgabenstellung durch einen technischen Algorithmus optimiert beschrieben. Jeder oder bestimmten vorgegebenen Posen (Sollwert) wird beim Betrieb ein Istwert zugeordnet. Diese Pärchen von Soll/Istdaten dienen als Input für eine Prozedur zur Parameteranpassung bzw. -optimierung. Durch die Parameteroptimierung werden die kinematischen Veränderungen kompensiert.

Die Ergebnisse können dauerhaft oder temporär in der Robotersteuerung abgelegt werden, und bei Bedarf können die erforderlichen Anpassungen unternommen werden. So werden auftretende reale Abweichungen funktional kompensiert und das Positioniervermögen trotz sich ändernder Randbedingungen bzw. trotz zunehmendem Verschleiß erhalten.

- 50 Die Erfassung der Abweichungen und deren Kompensation im Betrieb heißt entweder im Realbetrieb oder im Simulationsbetrieb oder bei beiden.

In den Unteransprüchen finden sich vorteilhafte Weiterbildungen und Verbesserungen des in Anspruch 1 angegebenen Verfahrens.

- Gemäß einer bevorzugten Weiterbildung erfolgt das Anpassen des oder der Parameter des Robotermodells zur Kompensation der kinematischen Veränderungen unter Berücksichtigung der erfaßten Abweichung, wenn die erfaßte Abweichung einen vorbestimmten Wert überschreitet. Dies ist jedoch nicht die einzige Möglichkeit, vielmehr können z. B. auch Trends verfolgt werden und erst nach mehreren Überschreitungen Anpassungen eingeleitet werden.

- 60 Gemäß einer weiteren bevorzugten Weiterbildung erfolgt das Bereitstellen eines Robotermodells in Form eines technischen Algorithmus mit einem oder mehreren festgelegten Parametern durch Anbringen eines Maßkörpers an der Roboterhand; Erfassen der tatsächlichen räumlichen Iststellung des Maßkörpers durch die Sensoreinrichtung an einer Vielzahl von durch den einen oder die mehreren Steuergrößen bestimmten Referenzpunkten und durch Festlegen des oder der Parameter derart, daß das Robotermodell die räumliche Stellung des Roboters an den Referenzpunkten in Abhängigkeit von der oder den Steuergrößen mit einer bestimmten Genauigkeit beschreibt.

Gemäß einer weiteren bevorzugten Weiterbildung wird als die Sensoreinrichtung mindestens eine Kamera verwendet,

welche extern aufgestellt ist.

Gemäß einer weiteren bevorzugten Weiterbildung wird als die Sensoreinrichtung mindestens ein Lageerfassungssensor verwendet, welcher an der Roboterhand angebracht ist.

Gemäß einer weiteren bevorzugten Weiterbildung wird das Erfassen der kinematischen Veränderungen anhand der Abweichung der erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters von der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters an den Referenzpunkten durchgeführt, indem ein jeweiliger Korrekturvektor zwischen der erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters und dem entsprechenden Referenzpunkt eingeführt wird.

Gemäß einer weiteren bevorzugten Weiterbildung wird die tatsächlichen räumliche Iststellung des Roboters im Betrieb durch die Sensoreinrichtung mittels eines am Roboter angebrachten Maßkörpers ermittelt wird. Durch die Maßkörpervermessung werden die Basis und das Tool unabhängig von der eigenen Kinematik des Roboters geschätzt, und somit gehen auch seine Fehler nicht in die Schätzung ein.

Gemäß einer weiteren bevorzugten Weiterbildung wird die Güte der im Betrieb durch die Sensoreinrichtung erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters ermittelt wird und das Anpassen davon abhängig gemacht wird. Somit gehen als Import für die Parameteranpassung nur gültige bzw. zuverlässig ermittelte Daten ein, und Ausreißer sind eliminierbar.

Gemäß einer weiteren bevorzugten Weiterbildung erfolgt das Ermitteln der Güte durch Bereitstellen eines Maßkörpers mit Markern am Roboter; Festlegen eines inneren Koordinatensystems auf dem Maßkörper und der entsprechenden Koordinaten der Marker; Erfassen der Koordinaten der Marker im Weltkoordinatensystem durch die Sensoreinrichtung; optimiertes Abbilden der Koordinaten der Marker im inneren Koordinatensystems auf die Koordinaten der Marker im Weltkoordinatensystem und durch Ermitteln der Güte anhand des mittleren Fehlers der Abbildung. Diese Vorgehensweise liefert eine qualitative Aussage über die Güte der Meßdaten.

Ausführungsbeispiele der Erfindung sind in den Zeichnungen dargestellt und in der nachfolgenden Beschreibung näher erläutert.

Es zeigen:

**Fig. 1** eine schematische Darstellung eines Robotersystemaufbaus zur Erläuterung einer ersten Ausführungsform des erfindungsgemäßen Verfahrens;

**Fig. 2** eine schematische Darstellung eines Robotersystemaufbaus zur Erläuterung einer zweiten Ausführungsform des erfindungsgemäßen Verfahrens; und

**Fig. 3** eine Darstellung der Häufigkeit von Meßabweichungen beim üblichen Verfahren im Vergleich zur zweiten Ausführungsform des erfindungsgemäßen Verfahrens.

In den Figuren bezeichnen gleiche Bezugszeichen gleiche oder funktionsgleiche Komponenten.

**Fig. 1** zeigt eine schematische Darstellung eines Robotersystemaufbaus zur Erläuterung einer ersten Ausführungsform des erfindungsgemäßen Verfahrens.

In **Fig. 1** bezeichnet Bezugszeichen **10** einen an seinem Einsatzort fest montierten Roboter, **15** einen Roboterarm, **18** eine (verdeckte) Roboterhand, **20** einen Maßkörper, **R** Referenzpunkte auf dem Maßkörper **20**, **50** einen Lageermittlungssensor, welcher mit dem Meßpunkt **55** zusammenwirkt, **K<sub>1</sub>** und **K<sub>2</sub>** eine erste bzw. zweite externe Kamera, welche den Maßkörper in ihrem gemeinsamen Sichtbereich haben, **100** eine Robotersteuerung und **120** einen Hostrechner. Die Roboterhand **18** ist zusätzlich mit einem (nicht gezeigte) Werkzeug, z. B. einem Meßvideosensor, bestückt. Mit diesem Systemaufbau ist man prinzipiell in der Lage, einerseits mit dem Roboter **10** Messungen vorzunehmen und andererseits die Position und Orientierung des Maßkörpers **20** zu bestimmen.

In Form eine Steuerprogramms existiert in der Robotersteuerung ein Robotermodell in Form eines technischen bzw. physikalisch/mathematischen Algorithmus mit einem oder mehreren festgelegten Parametern, welches die theoretische räumliche Stellung des Roboters **10** in Abhängigkeit von einer oder mehreren Steuergrößen beschreibt. Als Parameter kommen beispielsweise Linklängen, Achsenschiefstände, Nullpunktfehler, Gelenklose, Gelenkelastizitäten usw. in Frage.

Mittels dieses Modells und einer entsprechend modifizierten Kinematik ist der Roboter **10** in der Lage, kartesische Positionen in seinem Arbeitsraum mit hoher Genauigkeit zu erreichen.

Im folgenden wird näher erläutert, wie der oder die Parameter für das Robotermodell festgelegt werden. Zum Zeitpunkt der Inbetriebnahme befindet sich der Roboter **10** in einer bestimmten kinematischen Konfiguration, die von den besagten internen und externen Einflußfaktoren abhängig ist. Diese Referenzkonfiguration wird über eine Referenzmessung festgehalten, indem der Maßkörper **20** an ausreichend vielen räumlichen Roboterstellungen (entsprechend Referenzpunkten **a<sub>i</sub>** mit **i = 1 . . . n**), welche durch die Steuergrößen bestimmt werden, durch die eine erste und zweite externe Kamera **K<sub>1</sub>** bzw. **K<sub>2</sub>** vermessen wird. Darauf erfolgt das Festlegen des oder der Parameter derart, daß das Robotermodell die räumliche Stellung des Roboters **10** an den Referenzpunkten in Abhängigkeit von der oder den Steuergrößen mit einer bestimmten sehr hohen Genauigkeit beschreibt. Hoch bedeutet dabei, daß die Genauigkeit größer ist als die aufgrund der kinematischen Veränderungen auftretenden Schwankungen.

Ändert sich nun die Referenzkonfiguration, d. h. treten kinematische Veränderungen des Systems auf, werden die Referenzpunkte **a<sub>i</sub>** nicht mehr mit der sehr hohen Genauigkeit anfahrbar sein, welche durch die Referenzmessungsparameter bestimmt ist, sondern es werden sich Abweichungen zwischen Soll- und Istwerten ergeben, welche mittels der beiden Kameras **K<sub>1</sub>**, **K<sub>2</sub>** und/oder dem Lagesensor **50** erfaßt werden.

Aufgrund der jeweiligen Abweichung zwischen Sollwert **F<sub>i</sub>** und Istwert **F\*<sub>i</sub>** wird eine Anpassung des oder der Parameter des Robotermodells ausgelöst, nämlich bei dieser Ausführungsform, wenn die erfaßte Abweichung einen vorbestimmten Wert überschreitet.

Diese Anpassung geschieht dadurch, daß ein jeweiliger Korrekturvektoren **T<sub>i</sub>** zwischen der erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung **F\*<sub>i</sub>** des Roboters **10** und dem entsprechenden Referenzpunkt als Sollwert **F<sub>i</sub>** eingeführt wird. Es gilt dabei die funktionelle Beziehung:

$$T(M, a_i) \cdot T_i = F_i \quad (1)$$

wobei die Korrekturvektoren  $T_i$  den Fehler  $T(M, a_i)^{-1} F_i$  zwischen dem theoretischen Sollwert  $T(M, a_i)$  und der Referenzmessung  $F_i$  beschreiben, wobei  $M$  das ursprüngliche Computermodell ist.

Der zentrale Teil der Anpassung besteht nun darin, daß ursprüngliche Robotermodell  $M$  mit dem oder den ursprünglichen Parametern in ein angepaßtes Robotermodell  $M^*$  mit einem oder mehreren angepaßten Parametern umzuwandeln.

5 Diese Aufgabe führt auf ein nicht-lineares Minimierungsproblem der Form:

$n$

$$\sum_{i=1}^n |T(M^*, a_i) - F_i \cdot T^{-1}|^2 = \min. \quad (2)$$

10

Die Lösung dieses Minimierungsproblems erfolgt zweckmäßigerweise mittels der Gauß-Newton-Methode.

Durch die Einführung der Korrekturvektoren gelingt es also, die Fehler zu quantisieren und zu kompensieren, welche auf kinematischen Änderungen der Referenzkonfiguration beruhen. Dabei werden nicht die Einflußfaktoren, sondern deren Wirkung erfaßt. Letztere sind also unerheblich, da der Roboter 10 lediglich auf sein ursprüngliches Verhalten zurückgeführt wird.

15

Das Steuern der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters mit der Robotersteuerung (100) gemäß dem Robotermodell mit dem oder den angepaßten Parametern erfolgt dann solange, bis die erfaßten Abweichungen eine erneute Anpassung erforderlich machen.

20

Gemäß einer Weiterbildung der ersten Ausführungsform wird nun eine robuste und reproduzierbare Prozedur angegeben, durch die die Position und die Orientierung eines Maßkörpers bzw. Meßwerkzeuges im kartesischen Raum hochgenau ermittelt werden kann. Die Prozedur benötigt neben den Meßwerten ein internes Koordinatensystem, in dem die Meßmerkmale a priori bestimmt wurden, als Eingangsgrößen. Im weiteren Verlauf der Prozedur entsteht eine Koordinatentransformation vom Weltkoordinatensystem zum Meßwerkzeugskordinatensystem durch eine optimale Anpassung der erhaltenen Meßwerte.

25

Über die bekannten Abstände der Meßmerkmale untereinander wird die Güte der Meßdaten laufend eindeutig kontrolliert, also nicht nur nach ihrer Plausibilität, sondern genau quantisierbar. Somit können Ausreißer der Meßdaten, konkret der gemessenen Istwerte der räumlichen Position des Roboters 10, eliminiert werden und verhindert werden, daß die irrtümlicherweise eine Anpassung des oder der Modellparameter auslösen.

30

Im einzelnen besteht der Maßkörper aus einer stabilen Vorrichtung zum Anbringen von Meßmerkmalen (sog. Marker). Hierbei sind verschiedene Variationen von einer Metallplatte bis hin zu einzelnen Verstrebungen vorstellbar. Wichtig ist allein die geometrische Invarianz, also Stabilität gegenüber Verformungen.

35

Das interne Koordinatensystem bzw. Meßwerkzeugskordinatensystem des Maßkörpers entsteht aus einer Messung der Meßmerkmale, die darauf in ausreichend großen Abständen angebracht sind. Diese Messung erfolgt unter optimalen Bedingungen und liefert alle Markerpositionen im internen Koordinatensystem mit willkürlich definiertem Ursprung.

40

Eine Schätzung liefert die Position und Orientierung des Maßkörpers, der am Roboter 10 angebracht ist, bezüglich des Weltkoordinatensystems, wie z. B. erfaßt durch die externen Kameras  $K_1$  und  $K_2$ . Die extern erfaßten Meßwerte  $y_i$  bilden mit den entsprechenden bekannten Koordinaten  $x_i$  des internen Koordinatensystems die Eingangsdaten für diese Schätzung. Man sucht nun eine Abbildung  $A$  bestehend aus einem Translationsanteil ( $a, b, c$ ) und einem Rotationsanteil ( $\alpha, \beta, \gamma$ ), welche jedes Urbild  $x_i$  auf den entsprechenden Meßwert  $y_i$  abbildet. Dieser Ansatz läßt sich mit der Methode der kleinsten Fehlerquadrate lösen, nämlich gemäß der Beziehung:

$n$

$$\sum_{i=1}^n |A(a, b, c; \alpha, \beta, \gamma) x_i - y_i|^2 = \min. \quad (3)$$

45

Der mittlere Fehler der Abbildung liefert dann ein Maß für die gesuchte Güte.

Fig. 2 zeigt eine schematische Darstellung eines Robotersystemaufbaus zur Erläuterung einer zweiten Ausführungsform des erfindungsgemäßen Verfahrens.

50

In Fig. 2 bezeichnen zusätzlich zu den bereits eingeführten Bezugszeichen KC eine Kamerasteuerungs/-auswertungseinrichtung, 150 einen Meßvideosensor, 200 ein Meßobjekt in Form einer Fahrzeugkarosserie und PA eine Meßvideosensorsteuerungs/-auswertungseinrichtung.

Der in Fig. 2 gezeigte Systemaufbau dient zur genauen Vermessung der Fahrzeugkarosserie 200 mit dem Meßvideosensor 150 unter Manipulation durch den Roboter 10.

55

Zunächst wurde ein Robotermodell mit mehreren festgelegten Parametern, welches die theoretische räumliche Stellung des Roboters 10 in Abhängigkeit von einer oder mehreren Steuergrößen beschreibt, vorgegeben. Es erfolgte dann ein Steuern der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters mit der Robotersteuerung 100 gemäß diesem Robotermodell und dabei eine Vermessung der Fahrzeugkarosserie 200 mit dem Meßvideosensor 150.

Dann wurde das derart aufgebaute Meßsystem thermischen Streßfahrten mit einem Temperaturhub von 20°C unterworfen.

60

Es folgte ein Erfassen der tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters 10 im Simulationsbetrieb durch die Sensoreinrichtung in Form der Kameras  $K_1, K_2$ . Wie erwartet ergab sich das Vorhandensein kinematischer Veränderungen als Folge der thermischen Streßfahrten. Es folgte eine erneute Vermessung der Fahrzeugkarosserie 200 mit dem Meßvideosensor 150 (unkompensierte Daten in Fig. 3).

65

Es folgte darauf Anpassen der Parameter des Robotermodells zum Kompensieren der kinematischen Veränderungen unter Berücksichtigung der erfaßten Abweichung und ein Steuern der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters mit der Robotersteuerung gemäß dem Robotermodell mit dem oder den angepaßten Parametern und dabei eine erneute Vermessung der Fahrzeugkarosserie 200 mit dem Meßvideosensor 150 (kompensierte Daten in Fig. 3).

Fig. 3 zeigt eine Darstellung der Häufigkeit von Meßabweichungen beim üblichen Verfahren im Vergleich zur zweiten

Ausführungsform des erfindungsgemäßen Verfahrens.

Wie deutlich aus Fig. 3 erkennbar, zeigen die unkompensierten Daten eine Abweichung von bis zu etwa 0,390 mm gegenüber der ersten Messung vor den thermischen Streßfahrten. Demgegenüber zeigen die kompensierten Daten lediglich eine Abweichung von bis zu etwa 0,125 mm gegenüber der ersten Messung vor den thermischen Streßfahrten. Die Kompensation schafft also eine Verbesserung um einen Faktor 3.

Obwohl die vorliegende Erfindung vorstehend anhand bevorzugter Ausführungsbeispiele beschrieben wurde, ist sie darauf nicht beschränkt, sondern auf vielfältige Art und Weise modifizierbar.

Insbesondere sind genannten Anwendungen nur beispielhaft und beliebig verallgemeinerbar. Auch ist die Positionserfassung nicht auf Kameras beschränkt. Der Maßkörper muß nicht ein selbständiger Körper sein, sondern kann in den Roboter integriert sein. Auch die genannten Algorithmen dienen nur Illustrationszwecken und können durch andere geeignete Optimierungsalgorithmen ersetzt werden.

#### Bezugszeichenliste

10 Roboter	15
100 Robotersteuerung	
50 Sensor	
55 Meßpunkt für Sensor 50	
15 Roboterarm	
18 Roboterhand	20
20 Maßkörper	
K <sub>1</sub> Kamera 1	
K <sub>2</sub> Kamera 2	
KC Kamerasteuerungs/-auswertungs-einrichtung	
150 Meßvideosensor	25
200 Meßobjekt, Fahrzeugkarosserie	
PA Meßvideosensorsteuerungs/-auswertungs-einrichtung	
R Referenzpunkt auf 20	
120 Hostrechner	30

#### Patentansprüche

1. Verfahren zum Erfassen und Kompensieren von kinematischen Veränderungen eines Roboters (10) aufgrund interner und/oder externer Einflüsse mit den Schritten:  
Bereitstellen eines Robotermodells in Form eines technischen Algorithmus mit einem oder mehreren festgelegten Parametern, welches die theoretische räumliche Stellung des Roboters (10) in Abhängigkeit von einer oder mehreren Steuergrößen beschreibt;  
Steuern der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters mit einer Robotersteuerung (100) gemäß dem Robotermodell;  
Erfassen der tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters (10) im Betrieb durch eine Sensoreinrichtung (K<sub>1</sub>, K<sub>2</sub>; 50)  
Erfassen der kinematischen Veränderungen anhand der Abweichung der erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters (10) von der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters (10);  
Anpassen des oder der Parameter des Robotermodells zum Kompensieren der kinematischen Veränderungen unter Berücksichtigung der erfaßten Abweichung; und  
Steuern der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters mit der Robotersteuerung (100) gemäß dem Robotermodell mit dem oder den angepaßten Parametern.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß das Anpassen des oder der Parameter des Robotermodells zur Kompensation der kinematischen Veränderungen unter Berücksichtigung der erfaßten Abweichung erfolgt, wenn die erfaßte Abweichung einen vorbestimmten Wert überschreitet.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß das Bereitstellen eines Robotermodells in Form eines technischen Algorithmus mit einem oder mehreren festgelegten Parametern folgendermaßen erfolgt:  
Anbringen eines Maßkörpers (20) an der Roboterhand (18);  
Erfassen der tatsächlichen räumlichen Iststellung des Maßkörpers (20) durch die Sensoreinrichtung (K<sub>1</sub>, K<sub>2</sub>; 50) an einer Vielzahl von durch den einen oder die mehreren Steuergrößen bestimmten Referenzpunkten; und  
Festlegen des oder der Parameter derart, daß das Robotermodell die räumliche Stellung des Roboters (10) an den Referenzpunkten in Abhängigkeit von der oder den Steuergrößen mit einer bestimmten Genauigkeit beschreibt.
4. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß als die Sensoreinrichtung (K<sub>1</sub>, K<sub>2</sub>; 50) mindestens eine Kamera (K<sub>1</sub>, K<sub>2</sub>) verwendet wird, welche extern aufgestellt ist.
5. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß als die Sensoreinrichtung (K<sub>1</sub>, K<sub>2</sub>; 50) mindestens ein Lageerfassungssensor (50) verwendet wird, welcher an der Roboterhand (18) angebracht ist.
6. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß das Erfassen der kinematischen Veränderungen anhand der Abweichung der erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters (10) von der theoretischen räumlichen Sollstellung des Roboters (10) an den Referenzpunkten durchgeführt wird, indem ein jeweiliger Korrekturvektoren zwischen der erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters (10) und dem entsprechenden Referenzpunkt eingeführt wird.
7. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die tatsächlichen räumliche

Iststellung des Roboters (10) im Betrieb durch die Sensoreinrichtung ( $K_1$ ,  $K_2$ ; 50) mittels eines am Roboter (10) angebrachten Maßkörpers (20) ermittelt wird.

8. Verfahren nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Güte der im Betrieb durch die Sensoreinrichtung ( $K_1$ ,  $K_2$ ; 50) erfaßten tatsächlichen räumlichen Iststellung des Roboters (10) ermittelt wird und das Anpassen davon abhängig gemacht wird.

9. Verfahren nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß das Ermitteln der Güte folgendermaßen erfolgt:

Bereitstellen eines Maßkörpers (20) mit Markern (R) am Roboter (10);

Festlegen eines inneren Koordinatensystems auf dem Maßkörper und der entsprechenden Koordinaten der Marker (R);

Erfassen der Koordinaten der Marker (R) im Weltkoordinatensystem durch die Sensoreinrichtung ( $K_1$ ,  $K_2$ ; 50); optimiertes Abbilden der Koordinaten der Marker (R) im inneren Koordinatensystems auf die Koordinaten der Marker (R) im Weltkoordinatensystem; und

Ermitteln der Güte anhand des mittleren Fehlers der Abbildung.

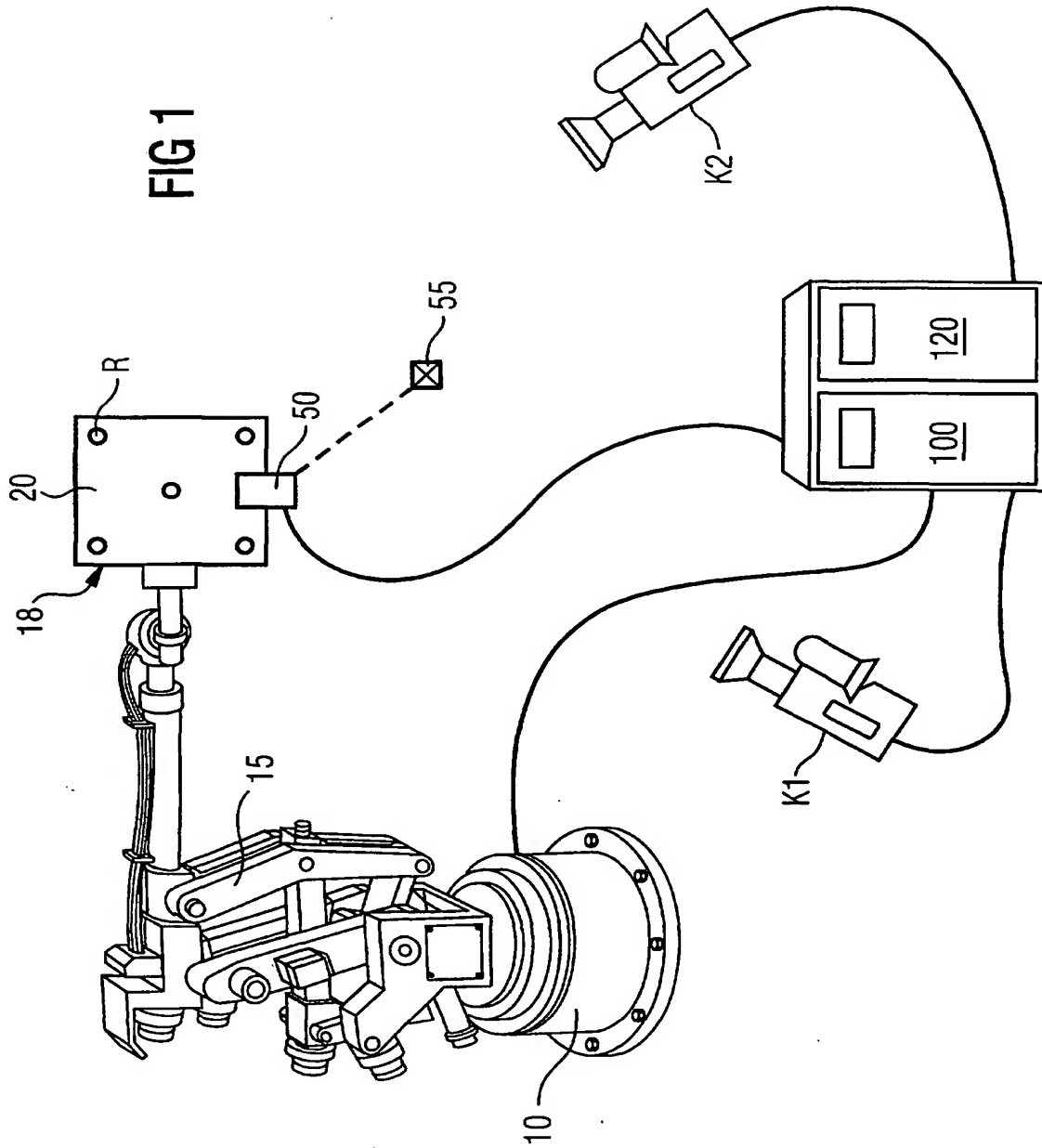
10. Robotersteuerung (100) zur Durchführung des Verfahrens nach mindestens einem der vorhergehenden Ansprüche.

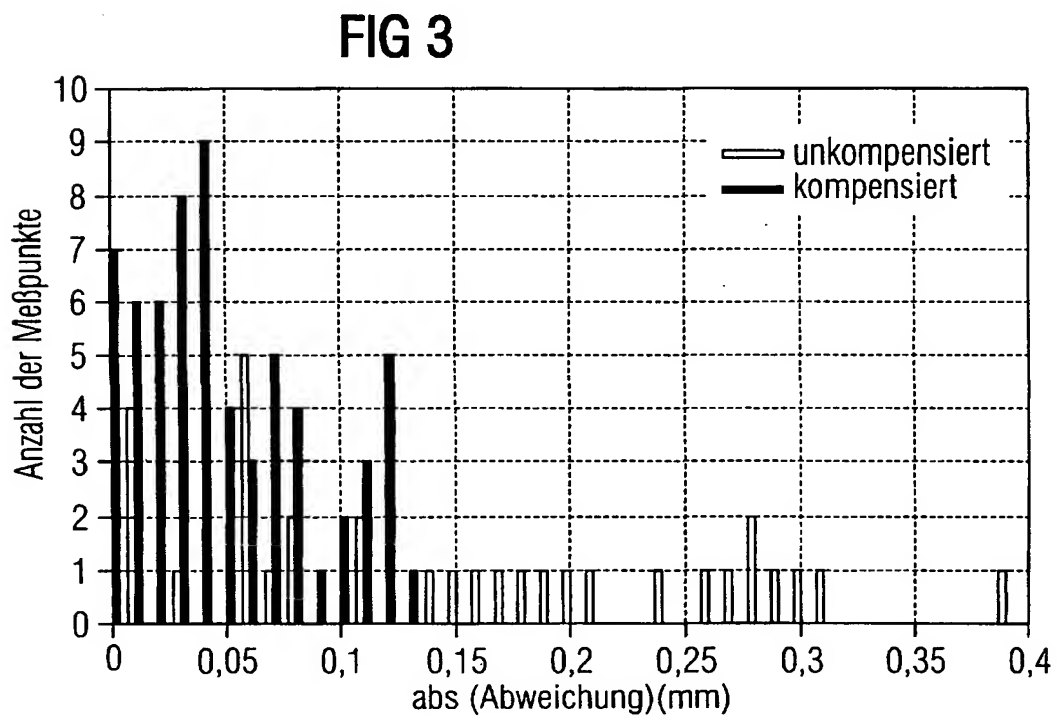
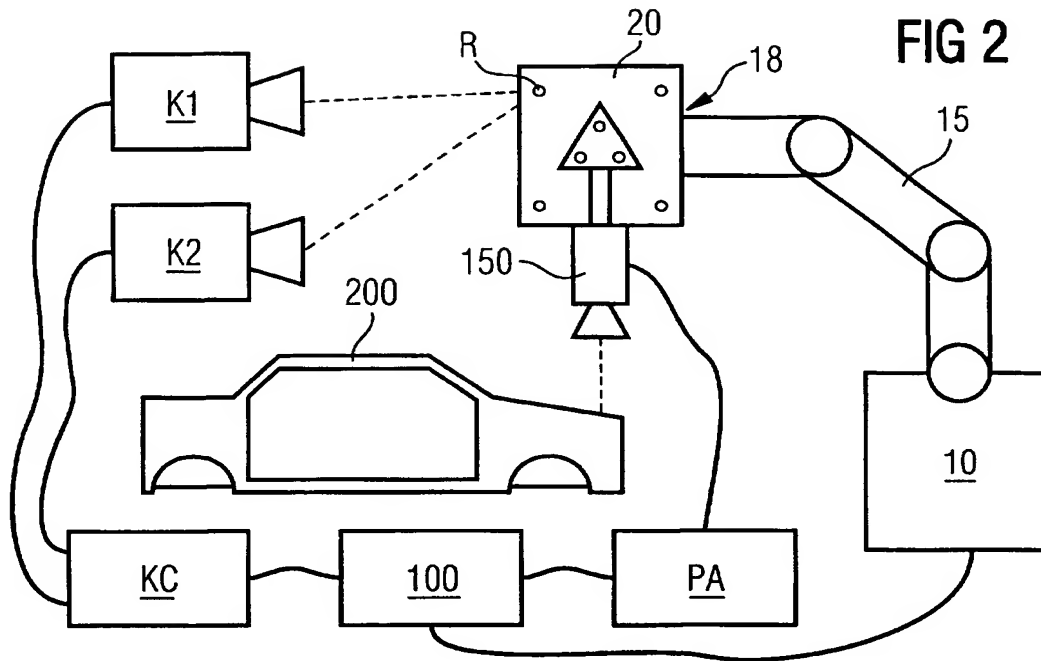
---

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen

---

FIG 1







**Method for measuring and compensating kinematic modifications of a robot**

**Patent number:** DE19826395  
**Publication date:** 1999-12-23  
**Inventor:** RAWIEL GERD [DE]; WIEST ULRICH [DE]; VERL  
ALEXANDER [DE]; PIETERS STEFAN [DE]  
**Applicant:** AMATEC GMBH [DE]  
**Classification:**  
- international: B25J9/18; G05B17/02; B25J9/00; G01B21/04  
- european: B25J9/16T5  
**Application number:** DE19981026395 19980612  
**Priority number(s):** DE19981026395 19980612

**Also published as:**

EP0963816 (A:  
EP0963816 (A:

Abstract not available for DE19826395

Abstract of corresponding document: **EP0963816**

The method involves using a robot (10) model with one or more parameters describing the theoretical spatial position of the robot depending on one or more control parameters. The parameters control the theoretical demanded spatial position of the robot, detecting the actual spatial position in operation using a sensor (K1,K2;50). Dynamic variations using the deviation of the detected actual position from the theoretical demanded position are detected, and the parameter(s) of the model are matched to compensate the dynamic variations. The theoretical spatial demanded position of the robot with the robot controller (100) is controlled according to the matched parameter(s). An Independent claim is also included for a robot controller.

---

Data supplied from the *esp@cenet* database - Worldwide

THIS PAGE BLANK (5571)